

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2011-67942

(P2011-67942A)

(43) 公開日 平成23年4月7日(2011.4.7)

(51) Int. Cl.

B25J 13/00 (2006.01)

F I

B25J 13/00

Z

テーマコード (参考)

3C007

審査請求 有 請求項の数 19 O L 外国語出願 (全 16 頁)

(21) 出願番号 特願2010-212362 (P2010-212362)
 (22) 出願日 平成22年9月22日 (2010.9.22)
 (31) 優先権主張番号 12/564,083
 (32) 優先日 平成21年9月22日 (2009.9.22)
 (33) 優先権主張国 米国 (US)

(特許庁注：以下のものは登録商標)

1. イーサネット

(71) 出願人 505212049
 ジーエム・グローバル・テクノロジー・オペレーションズ・インコーポレーテッド
 アメリカ合衆国ミシガン州48265-3000, デトロイト, ルネッサンス・センター 300

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 ヒューマノイドロボットのための診断、予知、及び健全管理システム並びに方法

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】 超多自由度のヒューマノイドロボットの診断、予知、健全管理に有効な手法を提供すること。

【解決手段】 分散コントローラは、多重高速通信ネットワークに渡って、関節及び他の統合システム構成要素を制御する。診断、予知、及び健全管理 (DPHM) モジュールは、各種制御レベルでロボット内に組み込まれる。各DPHMモジュールは、ネットワークに渡って、又は外部機器を介してアクセス可能な位置のそれぞれの制御レベル/接続機器に対して、DPHMデータを計測し、制御し、記録する。ロボットを制御する方法は、分散コントローラの多重制御レベル内に、複数のDPHMモジュールを組み込み、DPHMモジュールを使用して、制御レベルの各々内のDPHMデータを計測し、高速通信ネットワークの少なくとも1つに渡ってアクセス可能な位置に、DPHMデータを記録する。

【選択図】 図2

